

This Page Is Inserted by IFW Operations
and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents *will not* correct images,
please do not report the images to the
Image Problem Mailbox.

THIS PAGE BLANK (use pg 10)

(19) BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENTAMT

(12) Offenlegungsschrift
(11) DE 3908248 A1

(51) Int. Cl. 5:
G 01 B 21/00
G 01 B 11/00
G 01 B 7/00

(71) Anmelder:
Carl Schenck AG, 6100 Darmstadt, DE

(72) Erfinder:
Scheithe, Wolfgang, Dr., 6103 Griesheim, DE

(56) Für die Beurteilung der Patentfähigkeit
in Betracht zu ziehende Druckschriften:

DE 33 11 945 C2
DE 26 37 960 A1
DD 2 31 633 A1
GB 20 79 467
GB 13 91 713
US 46 27 724
US 38 27 807

GB-Z: WELSH, B.L.: An angular displacement transducer. In: J. Phys. E: Sci. Instrum. Vol.13, 1980, S.826-828;
- In: Patents Abstracts of Japan: JP 62 42009 A. P-598, July 23, 1987, Vol.11, No.226;
JP 62 44603 A. P-599, July 28, 1987, Vol.11, No.230;
JP 59 13906 A. P-273, May 12, 1984, Vol. 8, No.101;

(54) Verfahren und Einrichtung zur Messung von axialen Verlagerungen zwischen einem drehbaren oder rotierenden Körper und einem drehfest zum Körper angeordneten Bauteil

Um bei einem Verfahren zur Messung von axialen Verlagerungen zwischen einem drehbaren oder rotierenden Körper und einem drehfest zum Körper angeordneten Bauteil be- rührungslos bei beliebig ausgestaltetem drehbaren oder rotierenden Körper über einen weiten Meßbereich messen zu können, ist vorgesehen, daß zumindest zwei Markierungsspuren an einer Mantelfläche des Körpers oder Mantelfläche zum Körper angeordnet werden, die über die axiale Meßlänge einen unterschiedlichen, über die axiale Meßlänge eindeutig definierten Umfangsabstand zueinander aufweisen, daß die Vorbeibewegung der Markierungsspuren oder die Vorbeibewegung an den Markierungsspuren von zumindest einem Detektor erfaßt wird, und daß die Detektionssignale für die Erfassung und gegebenenfalls ein vom Drehverhalten des Körpers abhängiges Signal sowie Informationen über die definierte Anordnung der Markierungsspuren bei der Ermittlung der axialen Verlagerung zwischen Körper und Bauteil h rangezogen werden.

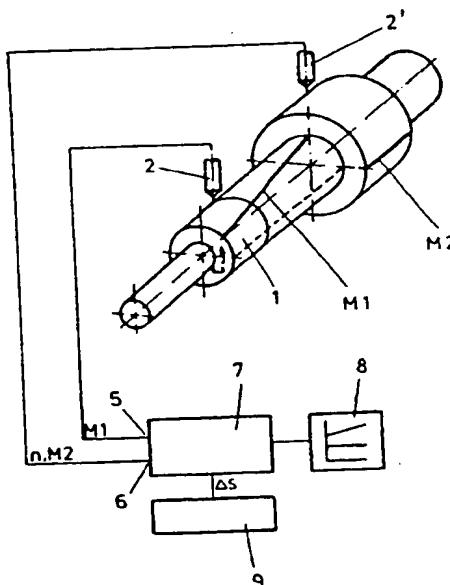


Fig. 4

DE 3908248 A1

DE 3908248 A1

Beschreibung

Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Messung von axialen Verlagerungen zwischen einem drehbaren oder rotierenden Körper und einem drehfest zum Körper angeordneten Bauteil sowie eine Einrichtung zur Durchführung des Verfahrens.

Derartige Verfahren bzw. Einrichtungen dienen dazu, axiale Verlagerungen zwischen drehbaren oder rotierenden Bauteilen, beispielsweise von Turbomaschinen, und einem bezüglich Drehung feststehenden Gehäuse zu bestimmen. Für eine Verlagerung zwischen Welle der Turbomaschine und dem Gehäuse können beispielsweise Dehnungseffekte während der Aufheiz- oder Abkühlphase von Dampfturbinen ursächlich sein. Aus der Firmen-Druckschrift C 1334 der Carl Schenck AG "Vibrosensors" sind unterschiedliche Meßmethoden zur Ermittlung relativer axialer Verlagerungen bekannt. Bei einem bekannten Verfahren wird mittels berührungsloser Wegaufnehmer der Abstand des gehäusefesten Aufnehmers von einem Wellenabsatz ermittelt. Zur Gewinnung unverfälschter Meßergebnisse ist ein bestimmtes Verhältnis zwischen Wellenabsatzhöhe und Aufnehmerabmessung und damit eine bestimmte Wellenform erforderlich. Bei einem weiteren bekannten Verfahren wird die axiale Verlagerung der Welle über einen Wellenkonus in eine radiale Abstandsänderung zu einem berührungslos messenden, gehäusefest angeordneten Wegaufnehmer umgesetzt. Weiter ist ein Verfahren bekannt, bei dem beiderseits eines Wellenbundes berührungslose Wegaufnehmer angeordnet sind. Ein weiteres bekanntes Verfahren verwendet ein reibungsfrei gegenüber einem Wellenbund aufgehängtes Pendel, das über einen Magneten in der Pendelspitze der Bewegung des Meßbundes nachfolgt. Die Stellung des Pendels wird in der Nähe des Pendeldrehpunkts berührungslos erfaßt und daraus ein die relative axiale Verlagerung wiedergebendes Meßsignal abgeleitet. Bei allen diesen Verfahren ist eine besondere Formgebung der Welle erforderlich. Ferner unterliegt der Meßbereich bzw. die axiale Meßlänge konstruktiv vorgegebenen Einschränkungen.

Es ist Aufgabe der vorliegenden Erfindung, ein Verfahren und eine Einrichtung zur Messung von axialen Verlagerungen zwischen einem drehbaren oder rotierenden Körper und einem drehfest zum Körper angeordneten Bauteil zu schaffen, die diese Nachteile nicht aufweisen und die die berührungslose Verlagerungsmessung bei beliebig ausgestalteten drehbaren oder rotierenden Körpern über einen weiten Meßbereich gestatten.

Erfindungsgemäß wird diese Aufgabe dadurch gelöst, daß zumindest zwei Markierungsspuren an einer Mantelfläche des Körpers oder an einer Mantelfläche zum Körper angeordnet werden, die über die axiale Meßlänge einen unterschiedlichen Umfangsabstand zueinander aufweisen, der über die axiale Meßlänge eindeutig definiert ist, daß die Vorbeibewegung der Markierungsspuren oder die Vorbeibewegung an den Markierungsspuren von zumindest einem Detektor erfaßt wird und daß die Detektionssignale für die Erfassung und gegebenenfalls ein vom Drehverhalten des Körpers abhängiges Signal sowie Informationen über die definierte Anordnung der Markierungsspuren bei der Ermittlung der axialen Verlagerung zwischen Körper und Bauteil herangezogen werden.

Als besonderer Vorteil der erfindungsgemäßen Ausgestaltung ist hervorzuheben, daß die Markierungsspuren auf einfachste Weise auf der Mantelfläche des Kör-

pers bzw. auf einer den Körper umgebenden Mantelfläche, beispielsweise der Gehäusemantelfläche z. B. in Form von reflektierenden Spuren oder Bereichen oder Spuren oder Bereichen mit unterschiedlichen magnetischen Eigenschaften angebracht werden können; dies kann auch nachträglich bei Bauteilen bereits montierter Maschinen auf einfachste Weise bewerkstelligt werden. Die Markierungsspuren können im Rahmen der Erfindung vorteilhaft durch Ränder der Bereiche mit unterschiedlichen Eigenschaften gebildet werden. Die Markierungsspuren können axial gegeneinander versetzt angeordnet werden. Die Markierungsspuren können mit sich längs der Meßlänge linear oder nicht-linear änderndem Umfangsabstand zueinander angeordnet werden. Der gegenseitige Umfangsabstand wird von zu mindest einem Detektor abgetastet und zur Bestimmung der relativen axialen Verlagerung herangezogen; aufgrund des über die axiale Meßlänge eindeutig definierten Abstandes ist die axiale Verlagerung zwischen Körper und Bauteil eindeutig bestimmbar. Weist der rotierende Körper eine konstante Drehzahl auf, so ist die Bestimmung der axialen Verlagerung in einfacher Weise auf eine Zeitmessung zurückgeführt; das vom Drehverhalten abhängige Signal gibt in diesem Fall lediglich die Auswertung frei oder signalisiert, daß die Auswertung möglich ist. Radiale Verlagerungen der Welle durch z. B. Aufschwimmen in einem Gleitlager können bei geeigneter Detektorwahl auch bei Einsatz nur eines Detektors berücksichtigt werden.

Zur Bestimmung der axialen Verlagerung kann in vorteilhafter Weise vorgesehen werden, daß das vom Drehverhalten abhängige Signal eine drehzahlsynchrone Impulsreihe ist. Hierbei ist sowohl die Zeitspannenbestimmung bei konstanter Drehzahl als auch die Abgrenzung einer Impulsfolge aus der Impulsreihe durch die Detektionssignale auf einfachste Weise möglich.

Bei einer Weiterbildung des erfindungsgemäßen Verfahrens ist vorgesehen, daß das vom Drehverhalten abhängige Signal eine von einem mit dem Körper gekoppelten Impulsgeber erzeugte Impulsreihe ist. Die beispielsweise von einem mit dem Körper drehstarr umlaufenden oder mit dem Körper gekoppelten Winkelinkrementenignalgeber gelieferten Impulse gewährleisten die Ermittlung der axialen Verlagerung aus einer durch die Detektionssignale abgegrenzten Impulsfolge auch bei sich verändernder Drehzahl.

Bei der erfindungsgemäßen Ausgestaltung nach Anspruch 4 wird mit dem Signal die Auswertung freigegeben oder die Möglichkeit der Auswertung signalisiert.

Bei einer erfindungsgemäßen Weiterbildung des Verfahrens wird zur Ermittlung der Verlagerung das Verhältnis von Zeitspannen herangezogen, beispielsweise das Verhältnis der Zeitspanne zwischen aufeinanderfolgenden Detektionen derselben Markierungsspur als Signal für das Drehverhalten bzw. die Drehzahl und der Zeitspanne zwischen den Detektionen aufeinanderfolgender Markierungsspuren mit unterschiedlichem Umfangsabstand. Statt der aufeinanderfolgenden Detektionen derselben Markierungsspur können zwei äquidistante Markierungsspuren detektiert werden, um ein Signal für das Drehverhalten zu gewinnen.

Bei einer Anordnung der Markierungsspuren gemäß Anspruch 6 ist eine konstante Genauigkeit der Messung über die gesamte Meßlänge gewährleistet. Soll in bestimmten Abschnitten der Meßlänge mit veränderter Genauigkeit gemessen werden, werden erfindungsgemäß zwei Markierungsspuren in einem sich nicht linear über die Meßlänge ändernden Abstand angeordnet.

Bei der Ausgestaltung des erfindungsgemäßen Verfahrens nach Anspruch 7 erhält man auf einfachste Weise durch Abtastung der beiden äquidistanten Markierungsspuren die zur Auswertung erforderliche Information über das Drehverhalten. Liefern beispielsweise aufeinanderfolgende Abtastungen dieser Spuren gleiche Ergebnisse, so rotiert der Körper mit einer konstanten Drehzahl. Zur Erfassung von achsparallelen und/oder äquidistant angeordneten Markierungsspuren kann erfindungsgemäß ein weiterer Detektor axial neben dem Detektor zur Erfassung der schräg zu diesen beiden Markierungsspuren verlaufenden Markierungsspur angeordnet werden.

Die der Erfindung zugrundeliegende Aufgabe wird mit einer Einrichtung gelöst mit zumindest zwei an einer Mantelfläche des Körpers oder Mantelfläche zum Körper angeordneten Markierungsspuren, zumindest einem Detektor zur Erfassung der Markierungsspuren und zur Abgabe von Signalen bei Detektion der Markierungsspuren, einer Einrichtung zur Erzeugung eines vom Drehverhalten des Körpers abhängigen Signals und einer Auswerteeinheit mit Eingangskanälen zur Zuführung der Detektionssignale und gegebenenfalls des vom Drehverhalten abhängigen Signals sowie mit einer Speichereinheit, in der Informationen über die definierte Anordnung der Markierungsspuren ablegbar sind und einem Ausgang, an dem ein die axiale Verlagerung zwischen Körper und Bauteil wiedergebendes Signal ansteht. Ausgestaltungen der erfindungsgemäßen Einrichtung sind Gegenstand von weiteren Ansprüchen.

Die Erfindung wird im folgenden anhand der Zeichnungen näher erläutert. Es zeigen in schematischer Darstellung:

Fig. 1 eine Einrichtung zur Messung von axialen Verlagerungen,

Fig. 2a einen Querschnitt in der Abtastebene mit der Welle in einer ersten Position A,

Fig. 2b einen Querschnitt in der Abtastebene mit der Welle in einer zweiten Position B,

Fig. 3 eine Einrichtung zur Messung von axialen Verlagerungen mit drei Markierungsspuren,

Fig. 4 eine Einrichtung zur Messung von axialen Verlagerungen mit axial gegeneinander versetzten Markierungsspuren.

In **Fig. 1** ist mit 1 eine Welle bezeichnet, die in einem nicht dargestellten Gehäuse drehbar gelagert ist. Im Gehäuse ist ein Detektor 2 drehfest zur Welle 1 befestigt. Vom Detektor 2 wird die Vorbeibewegung von Markierungsspuren M1 und M2 auf der Welle 1 erfaßt und jeweils ein Detektionssignal für die Erfassung erzeugt. Der Detektor 2 erfaßt z. B. die unterschiedlichen Materialeigenschaften der Markierungsspuren M1, M2 und der benachbarten Wellenbereiche. Beispielsweise können unterschiedliche optische Eigenschaften von einem entsprechend ausgebildeten Detektor 2 erfaßt werden oder unterschiedliche elektrische oder magnetische Eigenschaften mit entsprechenden Detektoren. Es kann alternativ eine mechanisch erzeugte Markierungsspur M1, M2 vorgesehen sein, beispielsweise in Form einer Rille oder eines Wulstes, die beispielweise mit einem induktiven Aufnehmer erfaßt wird. Die Markierungsspuren M1, M2 erstrecken sich in der Achsrichtung der Welle zumindest über die vorgesehene Meßlänge. Die Markierungsspur M2 ist auf der Mantelfläche der Welle 1 achsparallel verlaufend angebracht, während die Markierungsspur M1 in einem definierten, sich in Achsrichtung linear ändernden Umfangsabstand zur Markierungsspur M2 angebracht ist.

Die Markierungsspuren M1 und M2 können durch die Ränder eines auf der Welle angebrachten Bereichs mit unterschiedlichen Materialeigenschaften gebildet werden.

5 In der **Fig. 1** sind zwei Axialpositionen der Welle 1 mit A und B gekennzeichnet. Die Position A ist mit durchgezogenen Linien dargestellt, während die Position B durch strichpunktete Darstellung der Wellenenden und der Meßebene angedeutet ist.

10 In der Position A wird der Umfangsabstand α in der durch A gekennzeichneten Querschnittsebene bzw. Meßebene ausgewertet. In der Position B wird der Umfangsabstand β in der durch B gekennzeichneten Querschnittsebene bzw. Meßebene ausgewertet. In der **Fig. 2a** ist dies für die Querschnittsebene A und in **Fig. 2b** für die Querschnittsebene B dargestellt.

15 Bei einer konstanten Drehzahl der Welle werden die Umfangsabstände α und β in der nachstehend beschriebenen Weise ausgewertet. Die Markierungsspuren M1 und M2 werden detektiert. Die beiden Detektionssignale werden als Start- bzw. Stoppsignale einer Zeitmeßeinrichtung zugeführt, die eine Zeitspanne T_α bzw. T_β ermittelt, die proportional zu dem jeweiligen Umfangsabstand α bzw. β ist. Mit den Umfangsabständen α und β bzw. den Zeitspannen T_α und T_β und der Kenntnis der definierten Anordnung der Markierungsspuren M1 und M2 ist die axiale Verlagerung der Welle von Position A nach Position B eindeutig zu bestimmen. In der Zeitmeßeinrichtung kann die Zeitspanne T_α bzw. T_β z. B. mit Hilfe einer Impulsreihe konstanter Frequenz durch Abzählen der Impulse einer durch die Detektionssignale begrenzten Impulsfolge ermittelt werden.

20 Das Zeitmeßverfahren ist auch bei veränderlicher Drehzahl der Welle anwendbar. In diesem Fall werden 35 Verhältnisse von Zeitspannen zur Auswertung herangezogen.

25 Es wird zum einen beispielsweise die Zeitspanne T_n zwischen zwei aufeinanderfolgenden Detektionen derselben Markierungsspur als Signal für das Drehverhalten bzw. die Drehzahl ermittelt, zum anderen wird die Zeitspanne T_α bzw. T_β zwischen den Detektionen aufeinanderfolgender Markierungsspuren mit unterschiedlichem Umfangsabstand ermittelt. Das Verhältnis dieser beiden Zeitspannen T_n/T_α bzw. T_n/T_β wird gebildet und weiterverarbeitet, wodurch die Drehzahl bei der Auswertung keine Rolle mehr spielt.

30 In der **Fig. 3** ist eine Einrichtung mit drei Markierungsspuren M1 bis M3 schematisch dargestellt. Die Markierungsspuren M1 und M2 weisen wie die Markierungsspuren in **Fig. 1** einen unterschiedlichen, über die Meßlänge eindeutig bestimmten Umfangsabstand auf, während die Markierungsspuren M1 und M3 äquidistant im Umfangsabstand γ zueinander verlaufen. Mit dieser Anordnung ist es möglich, anstelle der aufeinanderfolgenden Detektionen derselben Markierungsspur die Detektion der Markierungsspuren M1 und M3 zur Ermittlung einer Zeitspanne T_n zu benutzen, die das Drehverhalten bzw. die Drehzahl der Welle 1 charakterisiert. Im Vergleich zum oben beschriebenen Verfahren ist die zeitliche Auflösung verbessert, da nur über einen Teil einer Umdrehung gemessen wird.

35 Soll auch bei veränderlicher Drehzahl der Welle 1 bis nahe zum Stillstand gemessen werden, so ist es zur Erzeugung der Impulsreihe zweckmäßig, einen mit der Welle 1 drehfest umlaufenden Impulsgeber in Form eines Winkelinkrementalsignalgebers zu verwenden. Der Winkelinkrementalsignalgeber kann auch über einen Riementrieb, ein Reibrad der ein Getriebe mit der Welle

gekoppelt sein. Die Umfangsabstände α bzw. β werden durch Abzählen der Impulse einer Impulsfolge, die durch die Detektionssignale abgegrenzt ist, bestimmt. Der mit der Welle 1 gekoppelte Impulsgeber 3 ist in der Fig. 2 der Zeichnung durch gestrichelte Linien angedeutet.

Mit dem Detektor können bei geeigneter Ausbildung auch weitere Größen, wie z. B. radiale Wellenverlagerungen durch z. B. Aufschwimmen in einem Gleitlager oder Drehzahlen bestimmt werden.

In der Fig. 4 ist eine Einrichtung zur Messung von axialen Verlagerungen schematisch dargestellt, bei der die Markierungsspuren M_1 und M_2 in Achsrichtung der Welle gegeneinander versetzt sind und sich über die Meßlänge axial nicht überdecken. Beide Markierungsspuren werden von jeweils einem Detektor abgetastet. Der Detektor 2 ist der Markierungsspur M_1 zugeordnet, der Detektor 2' der achsparallelen Markierungsspur M_2 . Bei dieser Anordnung ist vorteilhaft nach dem Anlaufen der Welle eine Definition, welches der Detektionssignale als "erstes" Signal zu werten ist, nicht erforderlich, da durch den konstruktiven Aufbau in der Regel einmal festgelegt wird, welchem der beiden Detektoren 2, 2' das "erste" Signal zugeordnet ist. Liefert der Detektor 2 das erste Signal, so wird gemäß Fig. 4 bei Drehrichtung w ein Umfangsabstand geliefert, der kleiner ist als der Umfangsabstand, den man erhält, wenn der Detektor 2' das erste Signal liefert. Als Umfangsabstand ist im dargestellten Fall unterschiedlicher Wellendurchmesser der Umfangsabstand zwischen der schräg verlaufenden Markierungsspur M_1 und einer, durch die achsparallele Markierungsspur M_2 definierten, in der Ebene der Körperachse und der Markierungsspur M_2 auf der Umfangsmantelfläche mit der Markierung M_1 liegenden Geraden zu betrachten. Die diesbezügliche Zuordnung richtet sich nach dem geforderten Auflösungsvermögen. Um in dieser Hinsicht flexibel reagieren zu können, kann erfahrungsgemäß vorgesehen werden, durch Umschalten zu bestimmen, welcher Detektor das "erste" Detektionssignal liefert.

Bei Verwendung nur eines Detektors ist nach jedem Anlaufen der Welle eine Definition des "ersten" Detektionssignals erforderlich.

Bei der Ausführung gemäß Fig. 4 kann ferner ein ohnehin vorhandener Drehzahlsensor verwendet werden, der beispielsweise einem eine Gerad- oder Schrägzähnezung aufweisenden Wellenbereich zugeordnet ist. Erfahrungsgemäß kann ferner vorgesehen werden, daß statt eines radial angeordneten, eine achsparallele Markierungsspur auf einem umfangsseitigen Mantelflächenbereich erfassenden Detektors ein axial angeordneter Detektor eine Markierungsspur bzw. Markierung auf einem stirmseitigen Mantelflächenbereich erfaßt. Der letzteren Markierungsspur bzw. Markierung ist eine in der Ebene der Körperachse und der Markierung bzw. Markierungsspur liegende achsparallele Gerade auf der Umfangsmantelfläche mit der schräg verlaufenden Markierungsspur zur Definition des Umfangsabstandes zuzuordnen.

In Fig. 4 werden die Detektionssignale für die Markierungsspuren M_1 und M_2 und damit auch eine Information über das Drehverhalten den Eingängen 5, 6 einer Auswerteeinheit 7 zugeführt, der weiter Informationen über den eindeutig definierten Umfangsabstand der Markierungsspuren M_1 und M_2 von einer Speicherseinheit zugeführt werden. Am Ausgang der Auswerteeinheit 7 steht das Signal für die axiale Verlagerung ΔS zwischen einem drehbaren oder rotierenden Körper

und einem drehfest zum Körper angeordneten Bauteil weiterverarbeitbar an. Dieses Signal kann z. B. in einer Anzeigeeinheit 9 angezeigt werden.

Es liegt im Rahmen der Erfindung, daß der zumindest eine Detektor mit dem Körper umläuft und daß die Markierungsspuren am drehfesten Bauteil angeordnet sind.

Patentansprüche

1. Verfahren zur Messung von axialen Verlagerungen zwischen einem drehbaren oder rotierenden Körper (1) und einem drehfest zum Körper (1) angeordneten Bauteil, dadurch gekennzeichnet, daß zumindest zwei Markierungsspuren (M_1, M_2, M_3) an der Mantelfläche des Körpers (1) oder Mantelfläche zum Körper (1) angeordnet werden, die über die axiale Meßlänge einen unterschiedlichen, über die axiale Meßlänge eindeutig definierten Umfangsabstand zueinander aufweisen, daß die Vorbeibewegung der Markierungsspuren (M_1, M_2, M_3) oder die Vorbeibewegung an den Markierungsspuren (M_1, M_2, M_3) von zumindest einem Detektor (2, 2') erfaßt wird, und daß die Detektionssignale für die Erfassung und gegebenenfalls ein vom Drehverhalten des Körpers (1) abhängiges Signal sowie Informationen über die definierte Anordnung der Markierungsspuren (M_1, M_2, M_3) bei der Ermittlung der axialen Verlagerung zwischen Körper (1) und Bauteil herangezogen werden.
2. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß das vom Drehverhalten abhängige Signal eine drehzahlsynchrone Impulsreihe ist.
3. Verfahren nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß das vom Drehverhalten abhängige Signal eine von einem mit dem Körper (1) gekoppelten Impulsgeber (3) erzeugte Impulsreihe ist.
4. Verfahren nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß das vom Drehverhalten abhängige Signal ein konstantes Signal, insbesondere ein Signal für eine konstante Drehzahl, ist und daß mit den Detektionssignalen eine Zeitspanne bestimmt wird.
5. Verfahren nach einem oder mehreren der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß bei der Ermittlung der axialen Verlagerung das Verhältnis von Zeitspannen herangezogen wird.
6. Verfahren nach einem oder mehreren der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß zwei Markierungsspuren (M_1, M_2) in einem sich linear über die axiale Meßlänge ändernden Umfangsabstand angeordnet werden.
7. Verfahren nach einem oder mehreren der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß drei Markierungsspuren (M_1, M_2, M_3) vorgesehen werden, von denen zwei (M_1, M_3) zur Bildung eines vom Drehverhalten abhängigen Signals über die axiale Meßlänge äquidistant angeordnet werden.
8. Verfahren nach einem oder mehreren der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß die Markierungsspuren (M_1, M_2, M_3) auf dem Körper (1) angebracht werden und der zumindest eine Detektor (2, 2') am drehfesten Bauteil angeordnet wird.
9. Verfahren nach einem oder mehreren der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet,

daß die Markierungsspuren (M_1, M_2, M_3) in axialer Richtung versetzt zueinander angeordnet werden.

10. Einrichtung zur Messung von axialen Verlagerungen zwischen n einem drehbaren oder rotierenden Körper (1) und einem drehfest zum Körper (1) angeordneten Bauteil, gekennzeichnet durch folgende Merkmale: zumindest zwei an der Mantelfläche des Körpers oder Mantelfläche zum Körper definiert angeordnete Markierungsspuren (M_1, M_2, M_3), zumindest einen Detektor (2, 2') zum Erfassen der Markierungsspuren und zur Abgabe von Signalen bei Detektion der Markierungsspuren (M_1, M_2, M_3), eine Einrichtung zur Erzeugung eines vom Drehverhalten des Körpers abhängigen Signals, und einer Auswerteeinheit (7) mit Eingangskanälen (5, 6) zur Zuführung der Detektionssignale und gegebenenfalls des vom Drehverhalten abhängigen Signals sowie mit einer Speichereinheit (8), in der Informationen über die definierte Anordnung der Markierungsspuren (M_1, M_2, M_3) ablegbar sind und einem Ausgang, an dem ein die axiale Verlagerung zwischen Körper und Bauteil wiedergebendes Signal ansteht.

11. Einrichtung nach Anspruch 10, dadurch gekennzeichnet, daß ein Impulserzeuger zur Erzeugung vom Drehverhalten abhängiger drehzahlsynchroner Impulse vorgesehen ist.

12. Einrichtung nach Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet, daß der Impulserzeuger (3) mit dem Körper (1) gekoppelt ist.

13. Einrichtung nach einem oder mehreren der Ansprüche 10 bis 12, dadurch gekennzeichnet, daß eine Zähleinrichtung vorgesehen ist, der die Detektionssignale als Start- bzw. Stoppsignale zugeführt werden.

14. Einrichtung nach einem oder mehreren der Ansprüche 10 bis 13, dadurch gekennzeichnet, daß eine Zeitmeßeinrichtung vorgesehen ist, der die Detektionssignale zugeführt werden.

Hierzu 3 Seite(n) Zeichnungen

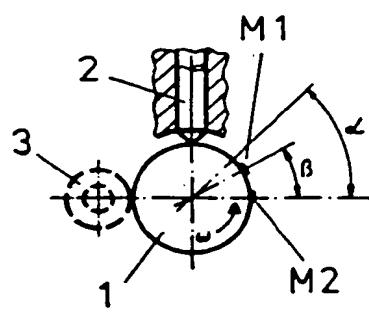
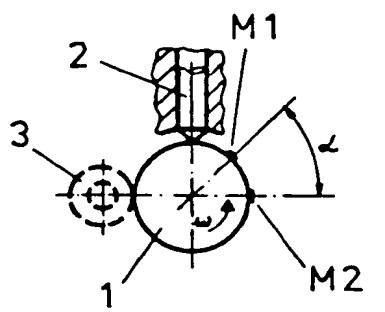
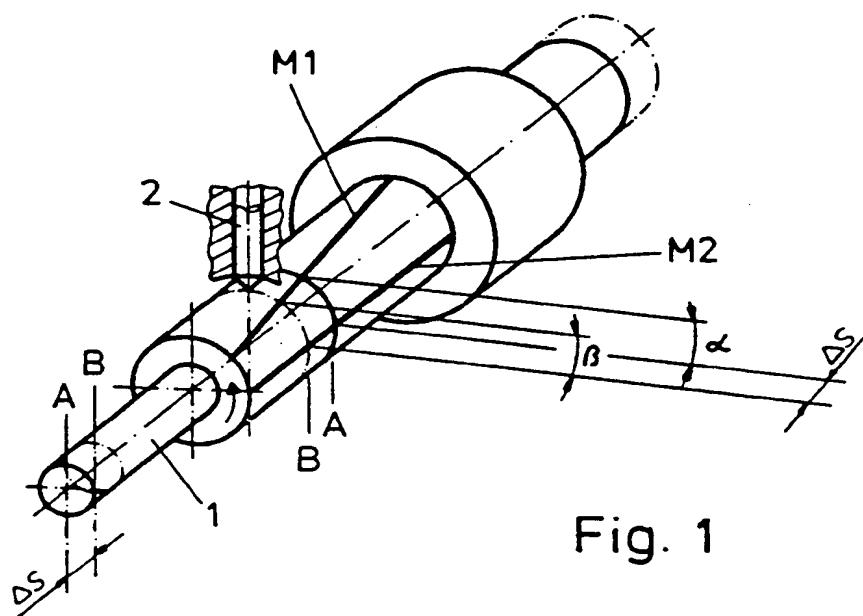


Fig. 2A

Fig. 2B

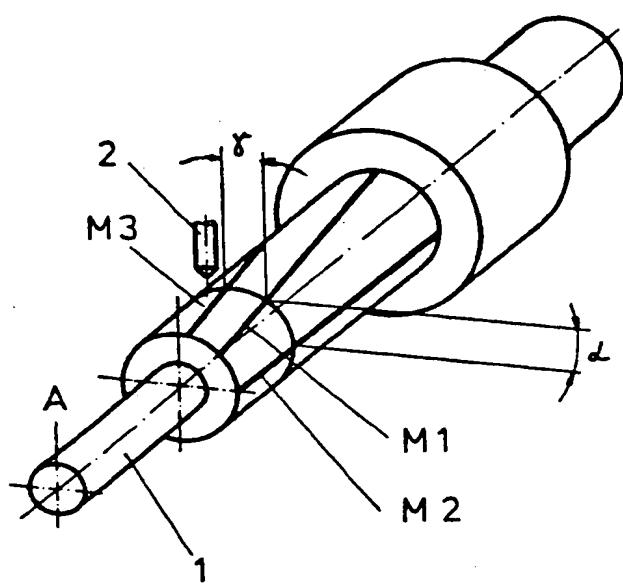


Fig. 3

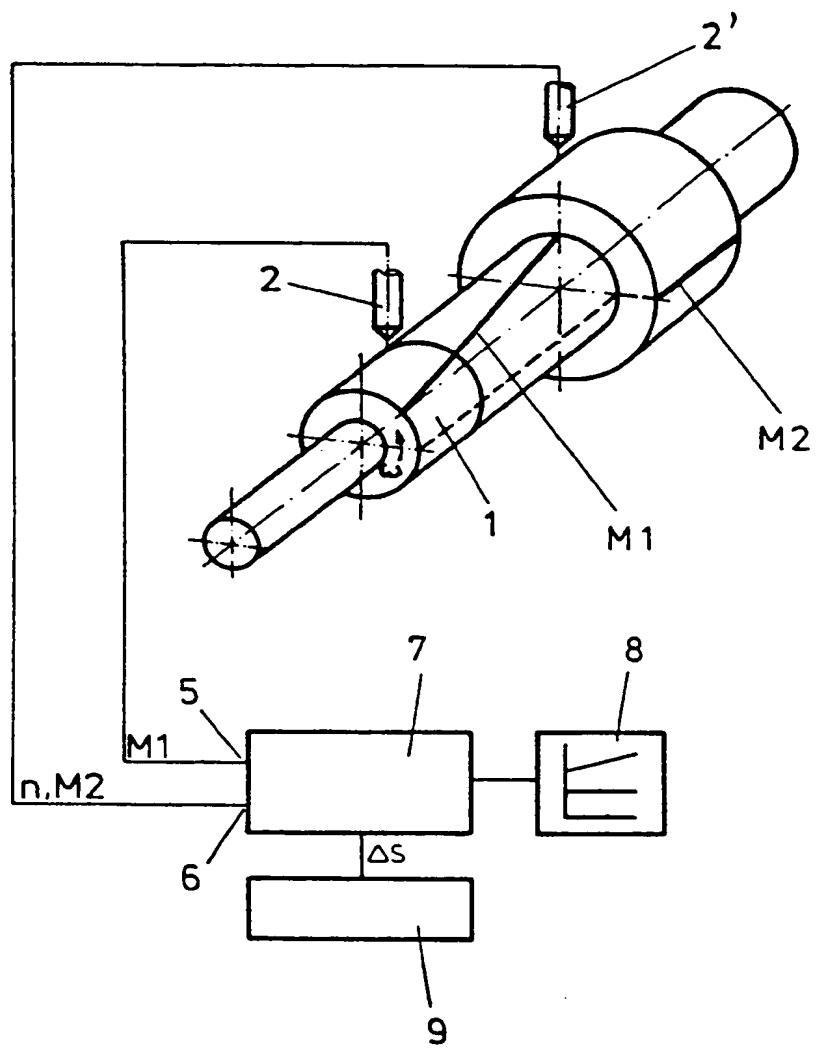


Fig. 4